

EVO Max 4T XE

行业应用新旗舰

EVO Max 4T XE采用Autel Autonomy自主飞行技术，实现复杂环境下的全局路径规划、3D场景重建、自主绕障和返航；高精度视觉导航能力，使其在信号干扰强、信号遮挡、信号弱等复杂环境下，依然获得高精度、低延迟的导航定位进行稳定可靠飞行；业内首创A-Mesh组网技术，支持多设备自由组网，实现空地一体网络覆盖；“双目鱼眼视觉+毫米波雷达”的多源传感器融合感知技术，具备720°全方位感知和避障能力，能全天候作业；搭载融光相机4T XE，集成4K 10倍连续光学变焦相机、超感光广角相机、热成像相机和激光测距仪，高效赋能公共安全、能源巡检、应急管理等领域，树立行业应用无人机新标杆。



全天候避障



超强抗干扰



高精度视觉导航



A-Mesh自组网



8K 10倍光学变焦



电池热替换



15公里图传距离



42分钟持久续航



融光相机4T XE

逐光万象

激光测距仪

5-1200 米测量范围
± (1米 + D*0.15%) 测量精度
*D为测量距离

变焦相机

1/2" CMOS, 4800 万有效像素
F2.8-F4.8 可调光圈
10 倍连续光学变焦, 160 倍数码变焦
4000*3000 30P 视频分辨率
8000*6000 最大照片尺寸

红外相机

640*512 分辨率
9.1 毫米焦距, 16 倍数码变焦
-20°C至+150°C / 0°C至+550°C 测温范围
±2°C或读数的±2% (取较大者) 测温精度

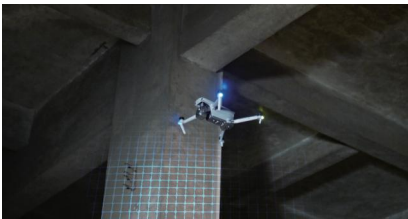
广角相机

1/2" CMOS, 4800 万有效像素
F2.8 光圈, FOV 83.4°
ISO 最大支持 320000 (超感光)
24 毫米等效焦距
4000*3000 30P 最大视频分辨率
8000*6000 最大照片尺寸



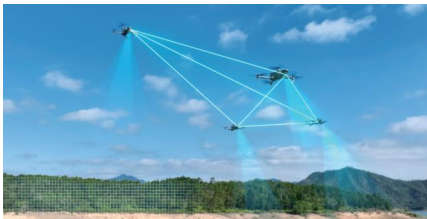
自主飞行规划

采用Autel Autonomy自主飞行技术, 实时采集周边环境数据, 在山地、树林、楼宇等复杂环境下实现全局路径规划、3D场景重建、自主绕障和返航, 赋能安防、巡检、测绘行业。



高精度视觉导航

在城市楼宇之间卫星信号遮挡、信号弱等场景下, 依然能获得高精度且低延迟的距离和坐标信息, 通过SLAM视觉导航技术实现室内外高精度导航定位功能进行稳定飞行。



A-Mesh组网

A-Mesh组网技术, 可实现无人机与无人机、无人机与地面终端之间多设备自由组网, 支持“一控多机”、“主从双控”等多种模式, 即便在长距跨越、障碍跨越, 山头、建筑绕飞, 甚至无网络区域, 亦能实现网络内多设备自由组网, 协同作业, 突破常规无人机的作业边界。

行业配件 (选配)



RTK模块

提高抗电磁干扰能力, 实现厘米级定位精度, 协助完成精细化巡检任务



喊话探照一体机

螺丝快拆设计, 探照灯支持远程调节或跟随云台自动调整俯仰角度; 照度30Lux@50米、3Lux@150米; 喊话器广播距离达300米, 音量114分贝@1米

应用场景



电力巡检



应急搜救



警用执法



地理测绘



消防救援

技术参数

重量 (含电池、云台相机及螺旋桨)	1635 克
尺寸	562*651*147mm (展开含桨叶) 318*400*147mm (展开不含桨叶) 257*145*131mm (折叠无桨叶)
最大续航时间	42 分钟
最大水平飞行速度	23 米/秒

最大抵抗风力	12 米/秒
工作频率	900MHz / 2.4GHz / 5.8GHz
IP防护等级	IP43 (*定制服务)
图传距离	15公里
GNSS	GPS + GLONASS + Galileo + BDS